

明 細 書

最適指令作成装置

〔技術分野〕

本発明は工作機や産業用ロボットなどの制御方法に関し、特に、振動要素を有する制御対象を、振動なく、且つ、指令に対し遅れを可能な限り小さくするように動作させることを目的に、サーボ制御部に入力する指令を加工する最適指令作成装置に関するものである。

〔背景技術〕

従来、指令追従特性と、外乱応答特性両方を改善する手法として、各種の2自由度制御が提案されているが、指令追従特性と、外乱応答特性を独立に簡単に設計できる手法として、特公平7-21724に開示されている。

この方法では、従来のフィードバック制御系に加えて、被制御対象を模擬した被制御対象模擬回路にフィードバック系が構成され、この被制御対象模擬回路に入力する模擬入力信号と被制御対象模擬回路から得られる模擬出力信号とを用いて、被制御対象に対して2自由度制御系が構成されることになることと記されている。

図3は従来の方法を説明する図である。図中、31は模擬フィードバック制御装置であり、ここで、フィードフォワード部の計算を行う。32は模擬補償回路であり、指令 x_R と被制御対象模擬回路から出力される状態量 x_M の偏差 e_M を入力し、被制御対象模擬回路に入力する模擬入力信号 v_R を計算する。33は被制御対象模擬回路であり、35の被制御対象をモデル化したものである。34はフィードバック系の補償回路であり、 x_M と被制御対象の状態量 x の偏差 e を入力し制御入力信号 v_e を出力する。 v_e と v_R を加算し、最終的な制御入力信号 v を算出する。

しかしながら上記従来のサーボ制御方法では、以下に示す4つの問題があった。

(1) 模擬フィードバック制御装置の中で、被制御対象のモデルの計算と、模擬補償回路内での演算を必要とするため、非常に演算量が多く、演算時間がかかるため、制御サンプリング周期を短くできず、結果として制御性能が悪化するという問題があった。

(2) また、模擬フィードバック制御装置では、フィードバック制御を行うため、指令 x_R に対して、 x_M は必ず遅れることになる。さらに、フィードバック制御部でも x_M に対して x は遅れるため、元々の指令 x_R に対して、被制御対象の動作 x は、大きく遅れることになるという問題があった。

(3) また、模擬フィードバック制御装置で被制御対象模擬回路を使用するため、被制御対象模擬回路で使用するパラメータが必要なため、入力するパラメータが多くなり、多くのメモリを有する必要があるという問題があった。

(4) また、模擬フィードバック制御装置内の模擬補償回路では、フィードバック制御を行うため、ゲインの決定や調整が必要であるため、この手法を、誰でも、簡単に

は構築し使用できないといった問題があった。

〔発明の開示〕

したがって、この発明の目的は上記 4 つの課題を同時に解決する最適指令作成装置を提供することである。

上記問題を解決するため、第 1 の発明の最適指令作成装置は、指令を入力し、制御対象が所望の動作を実現するように指令を加工し、最適指令値をサーボ制御装置へ出力する、最適指令作成装置において、前記指令に対して N 次のフィルタ処理を施し、且つ、該フィルタ処理を施された指令の 1 階微分から $N-1$ 階微分までの値を算出する N 次フィルタ処理部と、該 N 次フィルタ処理部の出力にゲインを乗じた値を加算する四則演算部とを備えたことを特徴とするものであり、また、第 2 の発明の最適指令作成装置は、指令を入力し、制御対象が所望の動作を実現するように指令を加工し、最適指令値をサーボ制御装置へ出力する、最適指令作成装置において、前記指令に対して N 次のフィルタ処理を施し、且つ、該フィルタ処理を施された指令の 1 階微分から $N-1$ 階微分までの値を算出する N 次フィルタ処理部と、該 N 次フィルタ処理部の出力にゲインを乗じた値を加算する四則演算部と、該四則演算部から出力されたそれぞれの変数を、再び M 次のフィルタ処理をする M 次フィルタ処理部とを備えたことを特徴とするものである。

また、第 3 の発明の最適指令作成装置は、指令を入力し、制御対象が所望の動作を実現するように指令を加工し、最適指令値をサーボ制御装置へ出力する、最適指令作成装置において、前記指令に対して N 次のフィルタ処理を施し、且つ、該フィルタ処理を施された指令の 1 階微分から L 階微分までの値を算出する N 次フィルタ処理部と、該 N 次フィルタ処理部の出力である、前記 1 階微分から L 階微分の値それぞれにゲインを乗じた後、それら全てを足し合わせる四則演算部とを備えたことを特徴とするものである。

また、第 4 の発明の最適指令作成装置は、前記 L 階微分の L の値は、制御対象を近似するモデルの次数であることを特徴とするものである。

また、第 5 の発明の最適指令作成装置は、前記 N 次のフィルタとしては、巡回型フィルタあるいは非巡回型フィルタを用い、前記 N 次フィルタの次数 N は、指令を L 階微分可能なものに変換するのに必要な次数以上に設定することを特徴とするものである。

また、第 6 の発明の最適指令作成装置は、前記最適指令値は、位置指令、速度指令、加速度指令、トルク指令のうちのいずれかひとつ、もしくは、その組み合わせであることを特徴とするものである。

〔図面の簡単な説明〕

図 1 は、本発明の第一の構成を示すブロック図である。

図 2 は、本発明の第二の構成を示すブロック図である。

図 3 は、従来の装置の構成を示すブロック図である。

図4は、本発明の第三の構成を示すブロック図である。

図5は、本発明の第三の構成の四則演算部の処理を示すブロック図である。

[発明を実施するための最良の形態]

本発明の第一の実施の形態を図に基づいて説明する。図1において、1は指令をN次のフィルタ処理するN次フィルタ処理部、2はN次フィルタ処理部の出力である各変数に、ゲインを乗じて足し合わせる処理を行う四則演算部である。四則演算部2の出力が最適指令値である。4はサーボ制御部、5は制御対象、10は最適指令作成装置である。今回説明する実施例では、最適指令値として、位置指令 Xref、速度指令 Vref、トルク指令値 Tref を出力するものとする。

また、本実施例で制御対象は2慣性系とする。2慣性系の制御対象のモータ位置 Xm から負荷位置 XL までの伝達関数は式(1)のようになる。

$$XL = \frac{D2/J2 \cdot s + K2/J2}{s^2 + D2/J2 \cdot s + K2/J2} \cdot Xm \quad \dots (1)$$

各記号の意味は、J1：モータイナーシヤ、J2：負荷イナーシヤ、K2：バネ定数、D2：粘性係数、S：ラプラス演算子である。

ここで、一般にD2の値は非常に小さく、無視できることが多い。よって、第一の実施の形態ではD2=0として説明し、第二の実施の形態でD2まで含めた方法を示す。

D2=0としたとき、式(1)は式(2)のように書き直すことができる。

$$XL = \frac{K2/J2}{s^2 + K2/J2} \cdot Xm \quad \dots (2)$$

この時、負荷位置 XL を実現するためにはモータの位置 Xref、速度 Vref、モータへ与えるトルク指令 Tref はそれぞれ、式(3)、式(4)、式(5)のようになる。

ここで、XL^(a)は変数 XL の a 階微分を表すものとする。

$$Xref = XL + J2/K2 \cdot XL^{(2)} \quad \dots (3)$$

$$Vref = XL^{(1)} + J2/K2 \cdot XL^{(3)} \quad \dots (4)$$

$$Tref = (XL^{(2)} + J2/K2 \cdot XL^{(4)}) \cdot J1 + J2 \cdot XL^{(2)} \quad \dots (5)$$

したがって、2慣性系の制御対象の場合、負荷位置 XL の4階微分までの値があれば、後はK2やJ2からなる係数を乗じて、足し合わせるだけで、最適なモータの動作を実現するモータの位置 Xref、速度 Vref、モータへ与えるトルク指令 Tref を計算できることになる。

以下に具体的に、N次フィルタ処理部1の処理を説明する。ここで、N次フィルタは、与えられた指令を、最適指令値を求める際に必要な回数微分が実現できるように指令に変換するためのものであるため、次数 N は、その条件を満たすように決定し

てやればよい。

本実施の形態では、制御対象 5 が 2 慣性系であるため、最適指令値を求めるためには、与えられた指令を、4 階微分可能な指令に変換することが必要である。

よって、指令が微分できない（例えばステップ指令）ものであった場合でも対応できるように、フィルタ次数 N は 4 次以上必要であるが、今回は、指令を滑らかにする理由で、 N を 5 次にした時の例を説明する。

5 次のフィルタを伝達関数の形で表現すると式 (6) のように表現できる。ここで、 X_R はフィルタ処理前の変数、 XL は X_R をフィルタ処理したあとの変数を表し、 XL が、制御対象の負荷位置となるように最適指令値を作成する。

$$XL = \frac{K0}{s^5 + K4 \cdot s^4 + K3 \cdot s^3 + K2 \cdot s^2 + K1 \cdot s + K0} \cdot X_R \quad \dots (6)$$

式 (6) 中、 $K0 \sim K4$ までは任意の値に決定してよいが、例えば、フィルタの周波数 λ を用いて、式 (7) の恒等式を解くことにより求めることができる。

$$s^5 + K4 \cdot s^4 + K3 \cdot s^3 + K2 \cdot s^2 + K1 \cdot s + K0 = (s + \lambda)^5 \quad \dots (7)$$

式 (6) を状態方程式の形で表現すると式 (8) のようになる。

$$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} XL \\ XL^{(1)} \\ XL^{(2)} \\ XL^{(3)} \\ XL^{(4)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ -K0 & -K1 & -K2 & -K3 & -K4 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} XL \\ XL^{(1)} \\ XL^{(2)} \\ XL^{(3)} \\ XL^{(4)} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ K0 \end{bmatrix} \cdot X_R \quad \dots (8)$$

式 (8) をサンプリング周期 Ts 毎の差分方程式 (k 番目の変数から $k+1$ 番目の変数を求める式) に書き直すと式 (9) のようになる。

ここでは、簡単のため単純にオイラー一次近似を用いて差分方程式を導出したが、計算精度を向上させる目的等で、他の離散化手法を用いてもよい。その場合、行列の各要素の値は式 (9) のものとは異なる値になる。

$$\begin{bmatrix} XL(k+1) \\ XL^{(1)}(k+1) \\ XL^{(2)}(k+1) \\ XL^{(3)}(k+1) \\ XL^{(4)}(k+1) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & Ts & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & Ts & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & Ts & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & Ts \\ -K0 \cdot Ts & -K1 \cdot Ts & -K2 \cdot Ts & -K3 \cdot Ts & 1 - K4 \cdot Ts \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} XL(k) \\ XL^{(1)}(k) \\ XL^{(2)}(k) \\ XL^{(3)}(k) \\ XL^{(4)}(k) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ K0 \cdot Ts \end{bmatrix} \cdot X_R(k) \quad \dots (9)$$

ここで、 $XL^{(1)}(k+1)$ 、 $XL^{(2)}(k+1)$ 、 $XL^{(3)}(k+1)$ 、 $XL^{(4)}(k+1)$ は、 $XL(k+1)$ のそれぞれ1階微分から4階微分までの値である。このように式(9)を実行することで自動的に、 $XL(k+1)$ の1階微分から4階微分までの値も求まる。

したがって、5次フィルタ処理内部では、入力された指令 $X_R(k)$ を使用して、式(9)の計算を逐次行うだけでよい。

ただし、演算する計算機の計算精度に問題があり、位置ずれ等が発生する場合は、フィルタ処理後の変数 $XL(k)$ の1階微分値から N 階微分値までの計算方法として、微分の近似を N 回繰り返す処理を行っても良い。

例えば、微分を、差分を用いて近似した場合は式(10)のようになる。ここでは、式(9)と区別するため、1階微分値から N 階微分値までを、それぞれ $XL2^{(1)}(k)$ 、 $XL2^{(2)}(k)$ 、 \dots 、 $XL2^{(N)}(k)$ という記号で表す。

$$\begin{aligned} XL2^{(1)}(k) &= \frac{XL(k) - XL(k-1)}{Ts} \\ XL2^{(2)}(k) &= \frac{XL2^{(1)}(k) - XL2^{(1)}(k-1)}{Ts} \\ &\vdots \\ &\vdots \\ XL2^{(N)}(k) &= \frac{XL2^{(N-1)}(k) - XL2^{(N-1)}(k-1)}{Ts} \end{aligned} \quad \dots (10)$$

このように計算すれば、計算誤差があった場合も、位置ずれの問題は解消される。次に、四則演算部2での処理を説明する。

ここでは、求められた $XL(k+1)$ 、 $XL^{(1)}(k+1)$ 、 $XL^{(2)}(k+1)$ 、 $XL^{(3)}(k+1)$ 、 $XL^{(4)}(k+1)$ を用いて、式(3)～式(5)により、最適指令値 X_{ref} 、 V_{ref} 、 T_{ref} を求めればよい。

以上が第一の実施の形態の説明である。

次に、第二の実施の形態の方法を説明する。

$D2=0$ でない場合、式(3)～式(5)は式(11)～式(13)のようになる。

$$X_{ref} = \frac{1}{D2 \cdot s + K2} \cdot \{K2 \cdot XL + D2 \cdot XL^{(1)} + J2 \cdot XL^{(2)}\} \quad \dots (11)$$

$$V_{ref} = \frac{1}{D2 \cdot s + K2} \cdot \{K2 \cdot XL^{(1)} + D2 \cdot XL^{(2)} + J2 \cdot XL^{(3)}\} \quad \dots (12)$$

$$T_{ref} = \frac{1}{D2 \cdot s + K2} \cdot \{K2 \cdot XL^{(2)} + D2 \cdot XL^{(3)} + J2 \cdot XL^{(4)}\} \cdot J1 + J2 \cdot K2 \cdot XL^{(2)} \quad \dots (13)$$

式(11)～式(13)からわかるように、{ }内は実施例1の式と同様に単純な四則演算で計算される。したがって、5次フィルタの処理を施した後に、四則演算を行えば計算できる。

ここで、 $D2=0$ でない場合は、{ }内で計算された結果に、請求項2に記載するように再びM次のフィルタ処理を施す必要がある。本実施例では、式(11)～式(13)からわかるように、1次のフィルタ処理を施すことになる。1次のフィルタとしては、式(14)に示すように、 $D2$ と $K2$ からなる1次のフィルタの形となる。(P:フィルタ処理前の値、Q:フィルタ処理後の値)

$$Q = \frac{1}{D2 \cdot s + K2} P \quad \dots (14)$$

ここでも式(14)をオイラー一次近似し差分方程式の形で記述すると式(15)のようになる。

$$Q(k+1) = \frac{T_s}{D2} \cdot P(k) + (1 - \frac{K2}{D2} \cdot T_s) \cdot Q(k) \quad \dots (15)$$

このように $D2=0$ でない場合も、実施例1同様に、5次のフィルタ処理を施した後、式(11)～式(13)の計算を実行すれば、 X_{ref} 、 V_{ref} 、 T_{ref} を計算することができる。

以上が第二の実施の形態の説明である。

次に第三の実施の形態を図4に基づいて説明する。

図4は、第一の実施の形態を説明する図1と、1箇所だけ違いがあり、N次フィルタ処理された変数の、1階微分から $N-1$ 階微分を求めるのではなく、新しく、 L という変数を定義し、1階微分から L 階微分まで求め、それを、2の四則演算部へ入力する構成である。ここで、変数 L の値は、制御対象を近似するモデルの次数に相当するように設定する。

例えば2慣性系の制御対象に対して、最適指令を作成する場合は、前述したとおり、指令の4階微分値までが求められればよい。これは、2慣性系の制御対象の次数が4次であることと等価である。すなわち、この場合、 L の値は4ということになる。

また、第一と第二の実施例では、 $N-1=4$ であるため、フィルタの次数 N は5以上必要であることになるが、例えば、与えられる指令が、予め高次微分可能な指令であった場合、必ずしも N は5以上必要ない。

例えば、予め与えられた指令が、2階微分可能な指令であった場合は、フィルタ次数 N は2次以上であれば良いことになる。

したがって、この場合は、 $N=2$ 、 $L=4$ で実現可能である。

次に、2の四則演算処理部の処理について、図5を基に説明する。

入力された、指令をN次フィルタ処理した信号と、その1階微分から L 階微分まで

の値を、 $XL^{(0)}(k+1)$ 、 $XL^{(1)}(k+1)$ 、 $XL^{(2)}(k+1)$ 、 \dots 、 $XL^{(L)}(k+1)$ とした時、式(16)～式(18)のように最適指令値を求める。

$$X_{ref} = G_{x0} \cdot XL + G_{x1} \cdot XL^{(1)} + \dots + G_{xL} \cdot XL^{(L)} \quad \dots (16)$$

$$V_{ref} = G_{v0} \cdot XL + G_{v1} \cdot XL^{(1)} + \dots + G_{vL} \cdot XL^{(L)} \quad \dots (17)$$

$$T_{ref} = G_{t0} \cdot XL + G_{t1} \cdot XL^{(1)} + \dots + G_{tL} \cdot XL^{(L)} \quad \dots (18)$$

ここで、ゲイン $G_{x0} \sim G_{xL}$ 、 $G_{v0} \sim G_{vL}$ 、 $G_{t0} \sim G_{tL}$ は、それぞれ、制御対象に応じて、設定する値であり、完全に、制御対象が分かっている場合は、式(3)、式(4)、式(5)のように、具体的な変数を設定し、該当しない変数は0とすればよい。例えば、実施の形態1の場合は、式(19)のようになる。

$$\begin{aligned} G_{x0} &= 1, G_{x2} = J_2/K_2, G_{x1} = G_{x3} = G_{x4} = 0 \\ G_{v1} &= 1, G_{v3} = J_2/K_2, G_{v0} = G_{v2} = G_{v4} = 0 \\ G_{t2} &= J_1 + J_2, G_{t4} = J_1 \cdot J_2/K_2, G_{t0} = G_{t1} = G_{t3} = 0 \end{aligned} \quad \dots (19)$$

しかしながら、実際には、制御対象の構成を、完璧に把握することは難しく、例えば、摩擦や、伝達機構で発生するロス分などは、通常予め把握できない。

そのような場合は、実際に機械を動作させることで、ゲイン $G_{x0} \sim G_{xL}$ 、 $G_{v0} \sim G_{vL}$ 、 $G_{t0} \sim G_{tL}$ に該当する値を、同定すればよい。同定方法は、精度と計算量から決定すればよく、どのような手法を用いても良い。例えばGAによる手法などを用いてもよい。

以上が、実施の形態3の説明である。

ここまでは、N次フィルタとして式(6)のような巡回型フィルタを使用する例を説明したが、N次フィルタとして、式(20)のような非巡回型フィルタを構成しても良い。(Wi: i番目の重み係数)

$$XL(k) = \sum_{i=0}^N W_i \cdot X_R(k-i) \quad \dots (20)$$

この場合も、変数 $XL(k)$ の1階微分値からN階微分値は自動的に求められないため、フィルタ処理後に、上述した、式(10)の微分処理を行えばよい。

また、N次のフィルタ処理を行う方法として、Nよりも低次のフィルタ処理を数回繰り返して計算する方法を用いても良い。(5次の場合は、例えば、2次のフィルタ処理を2回、一次のフィルタ処理を1回してもよい。)

最後に、第一から第三の実施の形態で計算された、モータの位置 X_{ref} 、速度 V_{ref} 、モータへ与えるトルク指令 T_{ref} を、最適指令値として、従来からあるフィードバック制御部に出力することで、所望の動作を実現することができる。

以上の3つの実施例では、制御対象を2慣性系にしたため、 $L=4$ 、 $N=5$ あるいは $N=2$ 、 $M=1$ であったが、当然、他のすべての制御対象に本装置は適用できる。そのときは変数 L 、 N 、 M が他の値になることもある。

例えば、制御対象が、機台の上に設置されており、その機台がばね要素で地面と結合されているとみなされる機械であった場合の式 (3) ～式 (5) に相当する式を、機台の上に設置される機械が剛体の場合と、2 慣性系の場合について、それぞれ、式 (21) ～式 (23)、式 (24) ～式 (26) に示す。

J3：機台質量のイナーシャ換算値、K3：機台ばね定数

- ・機台の上の機械が剛体で近似される場合
(ここでは、J1：剛体イナーシャ)

$$X_{ref} = XL + \frac{J1 + J3}{K3} \cdot XL^{(2)} \quad \dots (21)$$

$$V_{ref} = XL^{(1)} + \frac{J1 + J3}{K3} \cdot XL^{(3)} \quad \dots (22)$$

$$T_{ref} = J1 \cdot XL^{(2)} + \frac{J1 \cdot J3}{K3} \cdot XL^{(4)} \quad \dots (23)$$

- ・機台の上の機械が 2 慣性系で近似される場合
(ここでは、J1：モーターシャ、J2：負荷シャ、K2：2 慣性系ばね定数)

$$X_{ref} = XL + \left(\frac{J2 + J3}{K3} + \frac{J2}{K2} \right) \cdot XL^{(2)} + \frac{J2 \cdot J3}{K2 \cdot K3} \cdot XL^{(4)} \quad \dots (24)$$

$$V_{ref} = XL^{(1)} + \left(\frac{J2 + J3}{K3} + \frac{J2}{K2} \right) \cdot XL^{(3)} + \frac{J2 \cdot J3}{K2 \cdot K3} \cdot XL^{(5)} \quad \dots (25)$$

$$T_{ref} = (J1 + J2) \cdot XL^{(2)} + \left(\frac{J2 \cdot J3}{K3} + \frac{J1 \cdot J2}{K2} + \frac{J1 \cdot (J2 + J3)}{K3} \right) \cdot XL^{(4)} + \frac{J1 \cdot J2 \cdot J3}{K2 \cdot K3} \cdot XL^{(6)} \quad \dots (26)$$

このように、制御対象がどのような構成であっても、本方式を用いることができる。

また、この構成であれば、制御対象が変わった場合も、同じ次数であれば、四則演算部で乗じるゲインの値を変えるだけで対応できる。

本実施例で最適指令値として計算したのは、位置指令 X_{ref} 、速度指令 V_{ref} 、トルク指令値 T_{ref} であったが、これらに限定されるものではなく、最適指令値は、位置指令、速度指令、加速度指令、トルク指令のうちのいずれかひとつ、もしくは、その組み合わせであれば、どのようなものでも良い。

以上述べたように、本発明によれば、与えられた指令を、複雑な計算なしに、簡単に制御対象が振動しないような指令に加工できるという効果がある。

また、制御対象のモデルも持たず、そのモデルをフィードバック制御する補償器も持たないので、演算量が少なく、結果として演算時間が短くなり、制御サンプリング周期が短くなることで、制御性能が上がるという効果も得られる。

また、指令に対しての遅れも、N 次のフィルタによる遅れだけであるため、従来のものに比較して指令追従性能も向上するという効果もある。

また、設定するパラメータが N 次フィルタの周波数 λ のみであるため、誰にでも

簡単に本装置を構築し、使用することが可能であるという効果もある。

また、制御対象を正確に把握できない場合でも、機械を実際に動作させて、各微分値に乗じるゲインの値を同定することにより、対応できるという効果がある。

また、本発明によれば、制御対象が変わった場合も、同じ次数であれば、四則演算部で乗じるゲインの値を変えるだけで対応できるという効果がある。

[産業上の利用可能性]

本発明は工作機や産業用ロボットなどの制御方法に関し、特に、振動要素を有する制御対象を、振動なく、且つ、指令に対し遅れを可能な限り小さくするように動作させることを目的に、サーボ制御部に入力する指令を加工する最適指令作成装置に有用である。

請求の範囲

1. 指令を入力し、制御対象が所望の動作を実現するように指令を加工し、最適指令値をサーボ制御装置へ出力する、最適指令作成装置において、

前記指令に対して N 次のフィルタ処理を施し、且つ、該フィルタ処理を施された指令の 1 階微分から $N-1$ 階微分までの値を算出する N 次フィルタ処理部と、該 N 次フィルタ処理部の出力にゲインを乗じた値を加算する四則演算部とを備えたことを特徴とする最適指令作成装置。

2. 指令を入力し、制御対象が所望の動作を実現するように指令を加工し、最適指令値をサーボ制御装置へ出力する、最適指令作成装置において、

前記指令に対して N 次のフィルタ処理を施し、且つ、該フィルタ処理を施された指令の 1 階微分から $N-1$ 階微分までの値を算出する N 次フィルタ処理部と、該 N 次フィルタ処理部の出力にゲインを乗じた値を加算する四則演算部と、該四則演算部から出力されたそれぞれの変数を、再び M 次のフィルタ処理をする M 次フィルタ処理部とを備えたことを特徴とする最適指令作成装置。

3. 指令を入力し、制御対象が所望の動作を実現するように指令を加工し、最適指令値をサーボ制御装置へ出力する、最適指令作成装置において、

前記指令に対して N 次のフィルタ処理を施し、且つ、該フィルタ処理を施された指令の 1 階微分から L 階微分までの値を算出する N 次フィルタ処理部と、該 N 次フィルタ処理部の出力である、前記 1 階微分から L 階微分の値それぞれにゲインを乗じた後、それら全てを足し合わせる四則演算部とを備えたことを特徴とする最適指令作成装置。

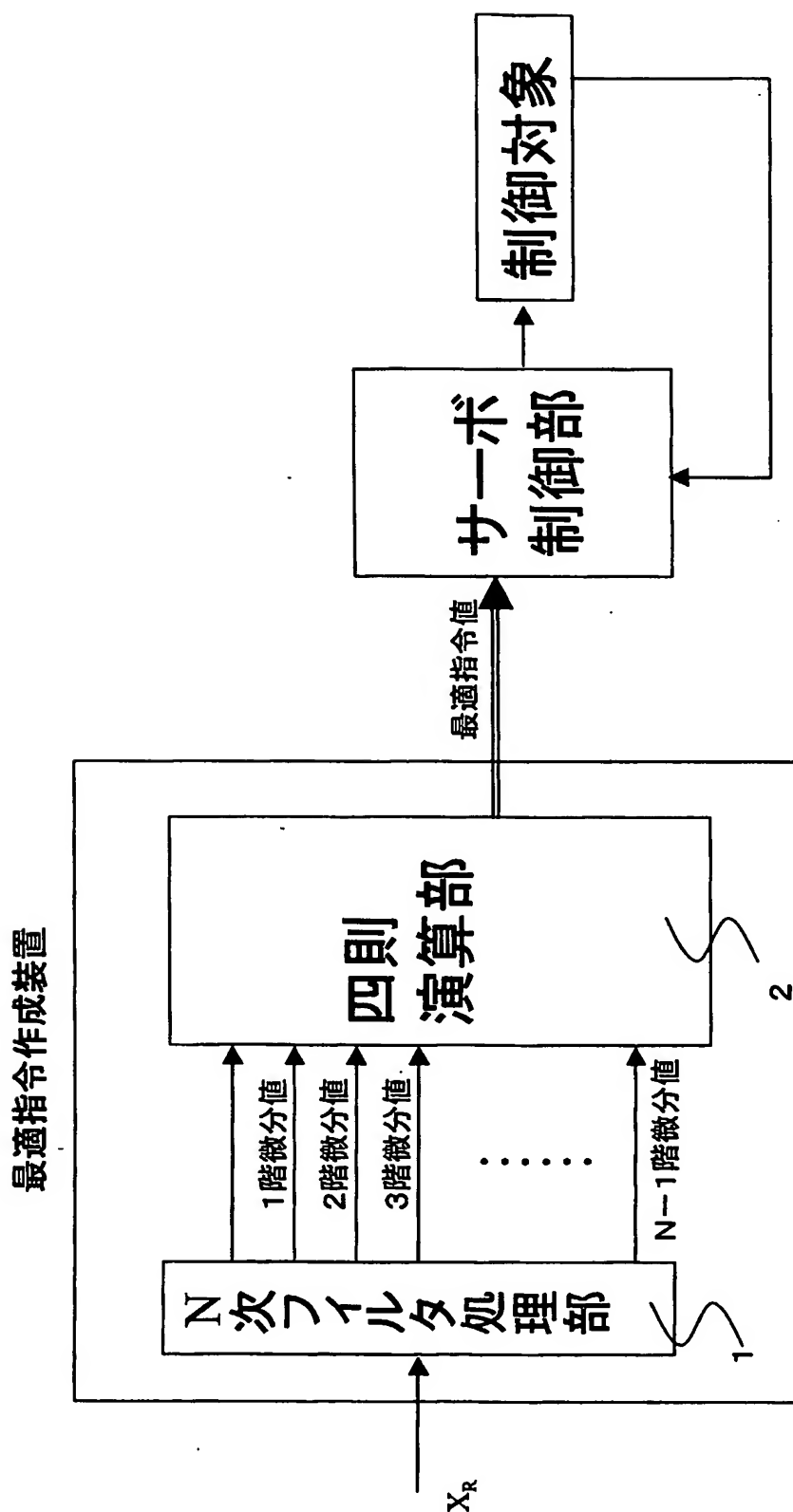
4. 前記 L 階微分の L の値は、制御対象を近似するモデルの次数であることを特徴とする請求項 3 記載の最適指令作成装置。

5. 前記 N 次のフィルタとしては、巡回型フィルタまたは非巡回型フィルタを用い、前記 N 次フィルタの次数 N は、指令を L 階微分可能なものに変換するのに必要な次数以上に設定することを特徴とする請求項 3 記載の最適指令作成装置。

6. 前記最適指令値は、位置指令、速度指令、加速度指令、トルク指令のうちのいずれかひとつ、もしくは、その組み合わせであることを特徴とする請求項 1 の最適指令作成装置。

1/5

图1



2/5

図2

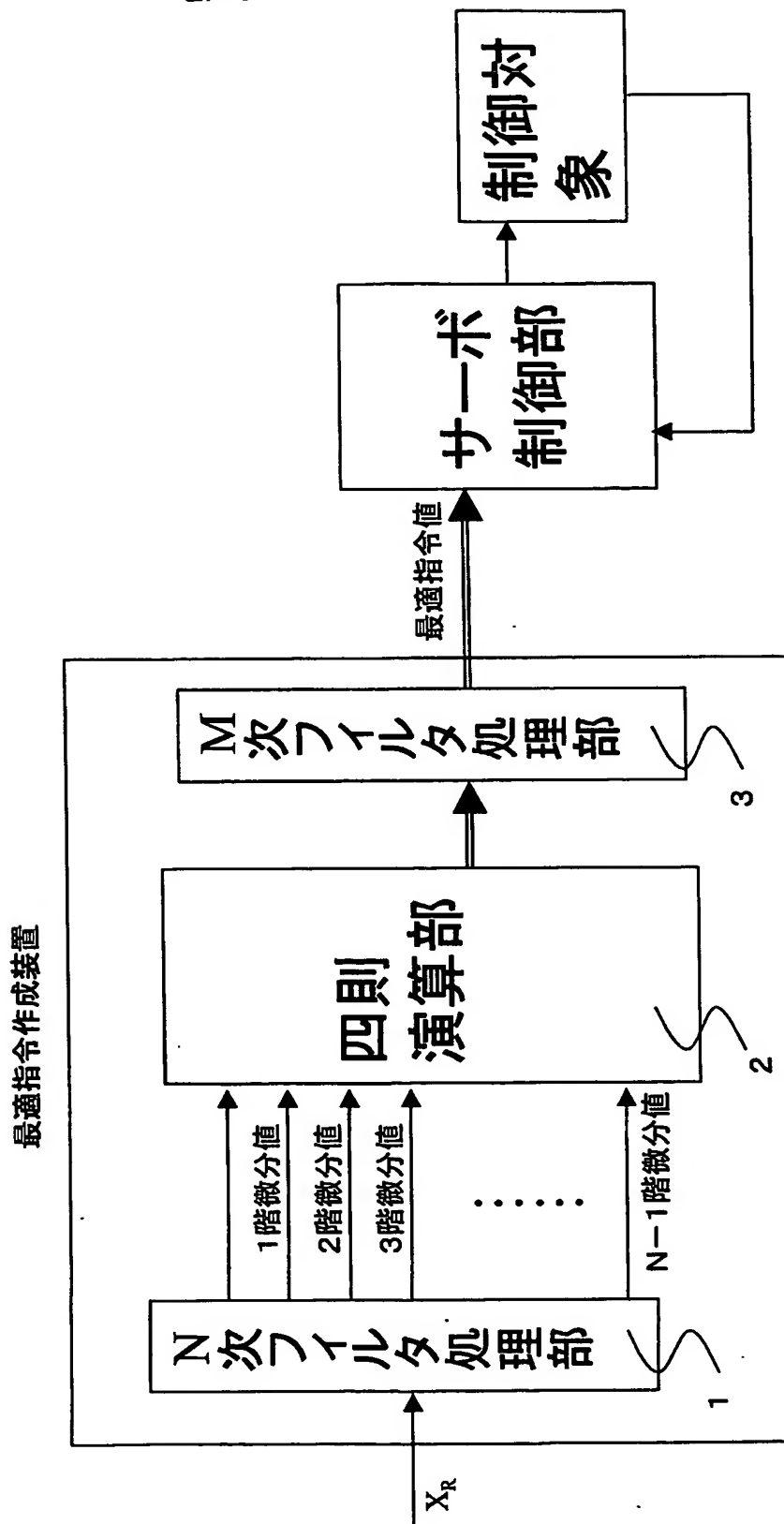
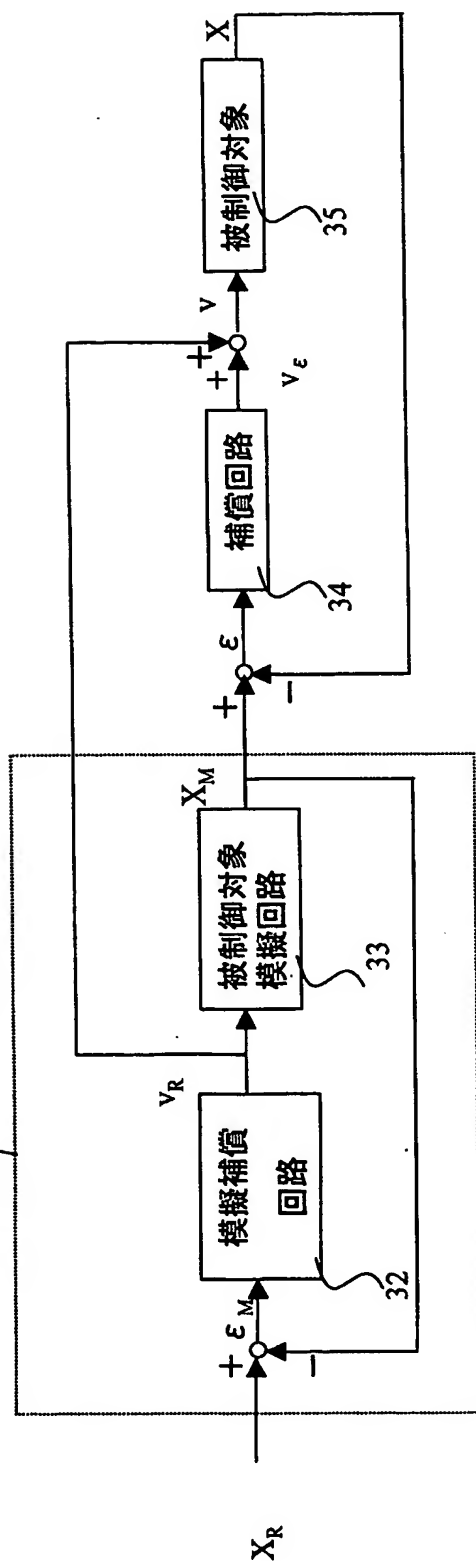


図3

31 模擬フィードバック制御装置



4/5

図4

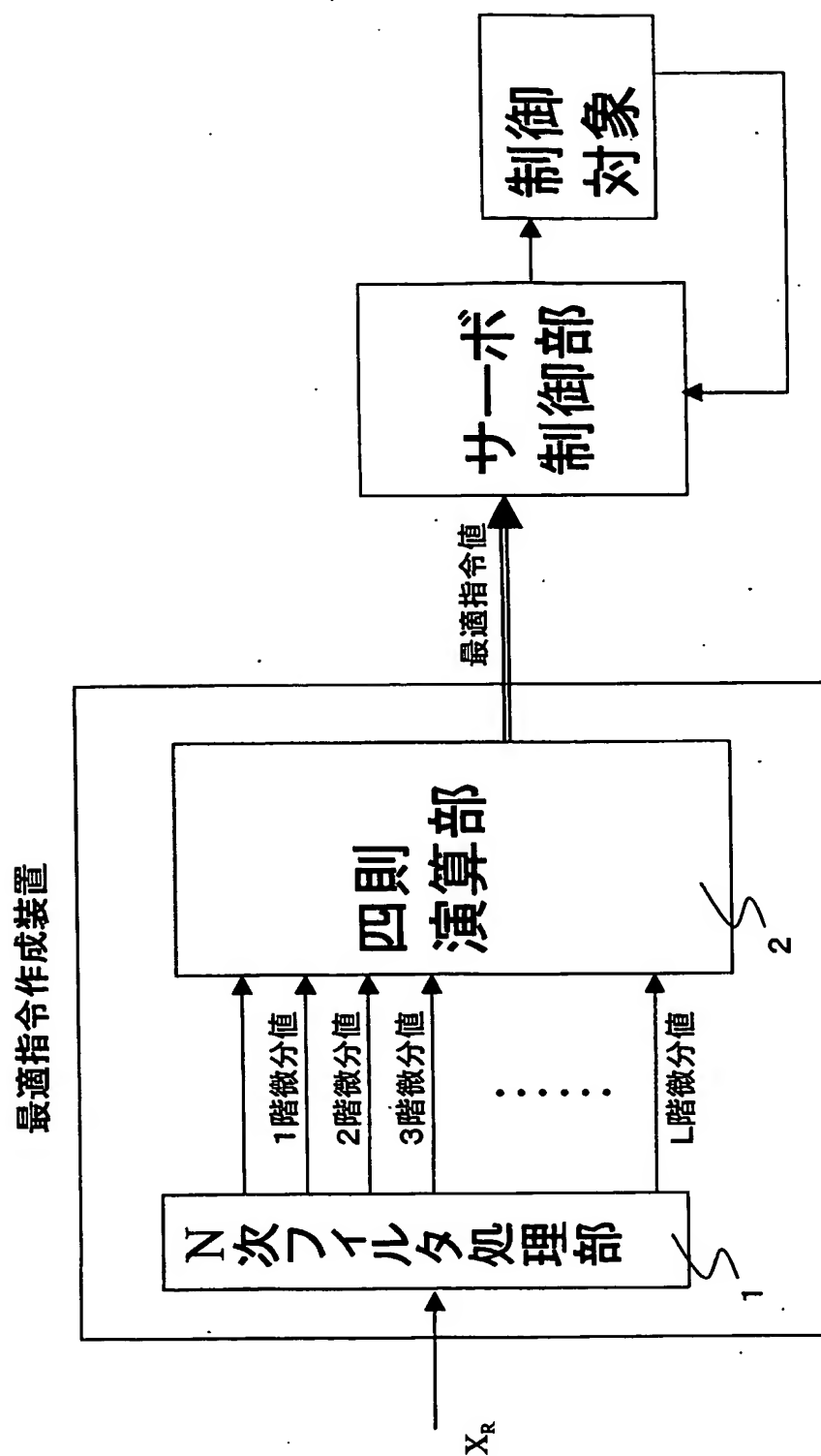
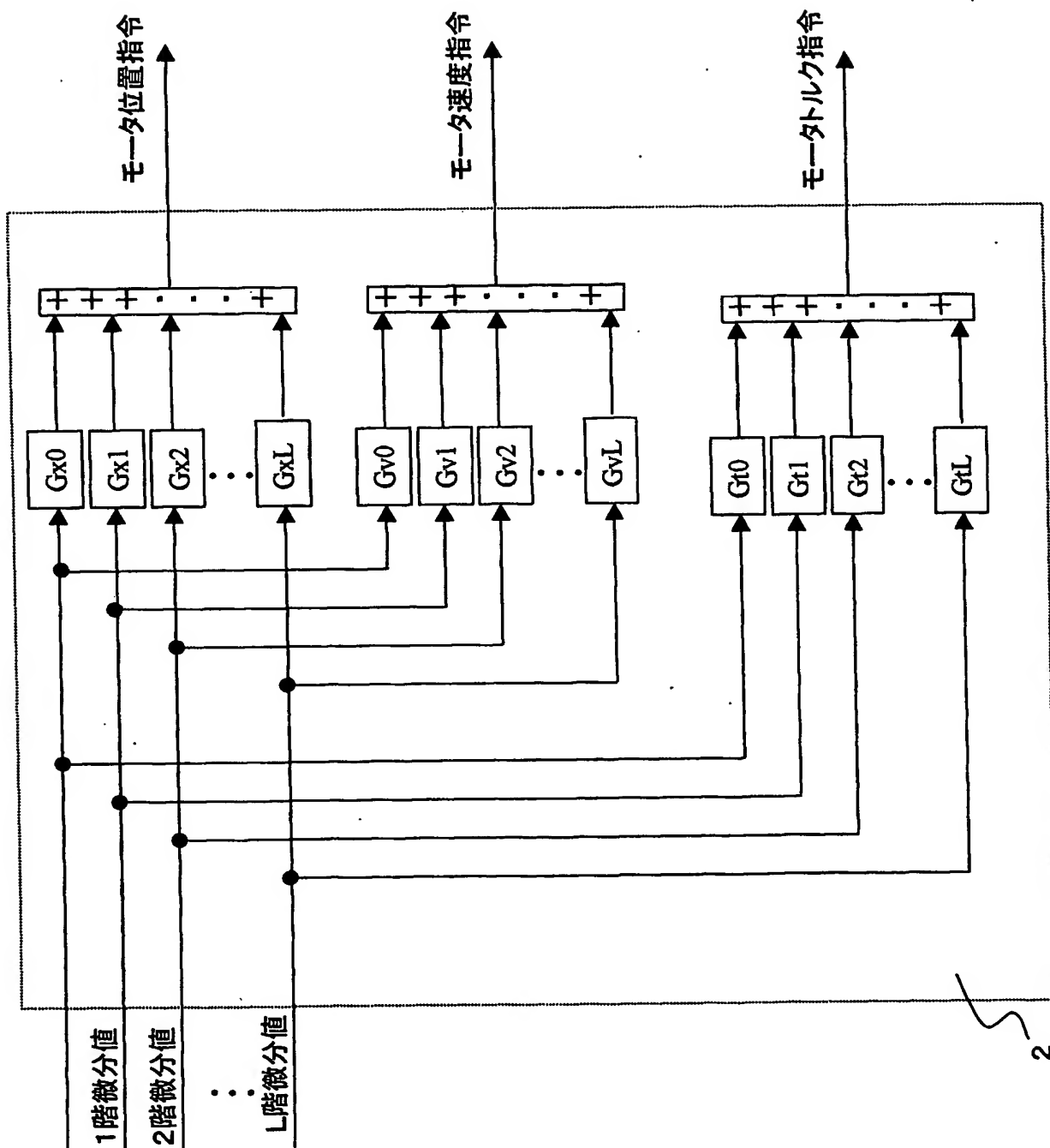


図5



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No.
PCT/JP03/07164

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int.Cl.⁷ G05B13/02

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)
Int.Cl.⁷ G05B13/02

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1922-1996	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2003
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2003	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2003

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 10-149210 A (Kabushiki Kaisha Yaskawa Denki), 02 June, 1998 (02.06.98), Full text (Family: none)	1-6
A	JP 7-21724 B2 (Hitachi, Ltd.), 08 March, 1995 (08.03.95), Full text (Family: none)	1-6

☒ Further documents are listed in the continuation of Box C. ☐ See patent family annex.

* Special categories of cited documents:	"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance	"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
"E" earlier document but published on or after the international filing date	"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)	"&" document member of the same patent family
"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means	
"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed	

Date of the actual completion of the international search
30 September, 2003 (30.09.03)

Date of mailing of the international search report
14 October, 2003 (14.10.03)

Name and mailing address of the ISA/
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.
PCT/JP03/07164

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	<p>US 6215270 B1 (Kabushiki Kaisha Yaskawa Denki), 10 April, 2001 (10.04.01), Full text; Figs. 1 to 3 & JP 10-174478 A Full text; Fig. 1 & JP 10-174479 A Full text; Fig. 1 & WO 98/25191 A1 & EP 0943973 A1</p>	1-6

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. cl⁷ G05B13/02

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. cl⁷ G05B13/02

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1922~1996年

日本国公開実用新案公報 1971~2003年

日本国登録実用新案公報 1994~2003年

日本国実用新案登録公報 1996~2003年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	JP 10-149210 A (株式会社安川電機) 1998. 06. 02, 全文, (ファミリーなし)	1-6
A	JP 7-21724 B2 (株式会社日立製作所) 1995. 03. 08, 全文, (ファミリーなし)	1-6

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

30. 09. 03

国際調査報告の発送日

14.10.03

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

梶本 直樹

3H

9819

電話番号 03-3581-1101 内線 3314

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	US 6215270 B1 (Kabusiki Kaisya Yaskawa Denki) 2001.04.10, 全文, 図1-3 & JP 10-174 478 A, 全文, 図1 & JP 10-174479 A, 全 文, 図1 & WO 98/25191 A1 & EP 094 3973 A1	1-6



Creation date: 10-03-2005
Indexing Officer: CFUENTES - CORA FUENTES
Team: ZZZFEP
Dossier: 10530751

Legal Date: 09-27-2005

No.	Doccode	Number of pages
1	M903	2

Total number of pages: 2

Remarks:

Order of re-scan issued on